



JPN

PATENT
0757-0286PUS1

IN THE U.S. PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant: Takeshi YAMAKAWA et al. Conf.: 8223
Appl. No.: 10/809,340 Group: 3661
Filed: March 26, 2004 Examiner:
For: CONTROL SYSTEM AND METHOD

L E T T E R

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

June 28, 2004

Sir:

Under the provisions of 35 U.S.C. § 119 and 37 C.F.R. § 1.55(a), the applicant(s) hereby claim(s) the right of priority based on the following application(s):

<u>Country</u>	<u>Application No.</u>	<u>Filed</u>
JAPAN	2003-097320	March 31, 2003

A certified copy of the above-noted application(s) is(are) attached hereto.

If necessary, the Commissioner is hereby authorized in this, concurrent, and future replies, to charge payment or credit any overpayment to Deposit Account No. 02-2448 for any additional fee required under 37 C.F.R. §§ 1.16 or 1.17; particularly, extension of time fees.

Respectfully submitted,

BIRCH, STEWART, KOLASCH & BIRCH, LLP

By  #39,491
for Michael K. Mutter, #29,680

P.O. Box 747
Falls Church, VA 22040-0747
(703) 205-8000

MKM/apw
0757-0286PUS1

Attachment(s)

(Rev. 02/12/2004)



日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

Docket No.: 0757-0286 PUSI
Appln. No.: 10/809,340
Filing Date: March 26, 2004
Inventors: T. YAMAKAWA et al.
Birch, Stewart, Kolasch &
Birch, LLP
(703) 205-8000

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office.

出願年月日 2003年 3月31日
Date of Application:

出願番号 特願2003-097320
Application Number:

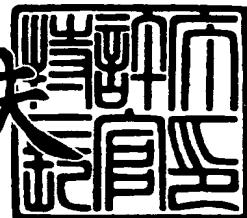
[ST. 10/C] : [JP2003-097320]

出願人 財団法人ファジィシステム研究所
Applicant(s):

2004年 4月 7日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今井康夫



【書類名】 特許願
【整理番号】 502-0002
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 G05B 11/00
【発明者】
【住所又は居所】 福岡県飯塚市大字川津字君ヶ坂 680 番地 41 財団法人ファジィシステム研究所内
【氏名】 山川 烈
【発明者】
【住所又は居所】 兵庫県西宮市芦原町 9 番 52 号 古野電気株式会社内
【氏名】 前野 仁
【発明者】
【住所又は居所】 福岡県飯塚市大字川津字君ヶ坂 680 番地 41 財団法人ファジィシステム研究所内
【氏名】 森田 博彦
【特許出願人】
【識別番号】 591091696
【氏名又は名称】 財団法人ファジィシステム研究所
【代理人】
【識別番号】 110000154
【氏名又は名称】 特許業務法人はるか国際特許事務所
【代表者】 金山 敏彦
【電話番号】 03-5367-2790
【手数料の表示】
【予納台帳番号】 185835
【納付金額】 21,000円
【提出物件の目録】
【物件名】 明細書 1
【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 制御装置及び方法、並びに制御状態判定装置及び方法

【特許請求の範囲】

【請求項1】 制御量の目標値からの偏差と、制御パラメータと、に基づいて操作量を調整する制御装置において、

前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量検出手段と、

前記周期又は周波数のばらつき量を算出するばらつき量算出手段と、

前記ばらつき量に基づいて前記制御パラメータを変更する制御パラメータ変更手段と、

を含むことを特徴とする制御装置。

【請求項2】 請求項1に記載の制御装置において、

前記制御パラメータ変更手段は、前記ばらつき量が所定閾値未満の場合に、制御量の振幅に応じて前記制御パラメータに含まれる比例制御パラメータを減少させる

ことを特徴とする制御装置。

【請求項3】 請求項1又は2に記載の制御装置において、

前記制御パラメータ変更手段は、前記ばらつき量が所定閾値以上の場合に、前記偏差の大きさに応じて、前記制御パラメータに含まれる比例制御パラメータを増加させる

ことを特徴とする制御装置。

【請求項4】 請求項3に記載の制御装置において、

前記制御パラメータ変更手段は、前記ばらつき量が前記所定閾値以上の場合に、前記制御パラメータに含まれる微分制御パラメータを減少させる

ことを特徴とする制御装置。

【請求項5】 請求項1乃至4のいずれかに記載の制御装置において、

前記ばらつき量算出手段は、最新の所定回数の前記挙動における、周期又は周波数の標準偏差に基づいて前記ばらつき量を算出する

ことを特徴とする制御装置。

【請求項6】 請求項1乃至5のいずれかに記載の制御装置において、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の時間範囲を前記制御量に基づいて順次判断する挙動検出手段をさらに含み、前記挙動特微量検出手段は、前記時間範囲に基づき、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出することを特徴とする制御装置。

【請求項7】 請求項6に記載の制御装置において、前記挙動検出手段は、前記制御量が極値をとるタイミングを前記所定種類の挙動の時間範囲の始期及び終期と判断することを特徴とする制御装置。

【請求項8】 請求項1乃至7のいずれかに記載の制御装置において、前記制御対象は船舶であり、前記制御量はその針路であり、前記船舶に備えられた舵機を制御することを特徴とする制御装置。

【請求項9】 制御量の目標値からの偏差と、制御パラメータと、に基づいて操作量を調整する制御方法において、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特微量検出ステップと、前記周期又は周波数のばらつき量を算出するばらつき量算出ステップと、前記ばらつき量に基づいて前記制御パラメータを変更する制御パラメータ変更ステップと、を含むことを特徴とする制御方法。

【請求項10】 制御量の目標値からの偏差に基づいて操作量を調整する制御装置に用いる制御状態判定装置であって、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特微量検出手段と、前記周期又は周波数のばらつき量を算出するばらつき量算出手段と、前記ばらつき量に基づいて制御状態を判定する制御状態判定手段と、

を含むことを特徴とする制御状態判定装置。

【請求項 11】 制御量の目標値からの偏差に基づいて操作量を調整する制御装置に用いる制御状態判定方法であって、

前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量検出ステップと、

前記周期又は周波数のばらつき量を算出するばらつき量算出ステップと、

前記ばらつき量に基づいて制御状態を判定する制御状態判定ステップと、

を含むことを特徴とする制御状態判定方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は制御装置及び方法、並びに制御状態判定装置及び方法に関し、特に、フィードバック制御における発振状態の検知精度を向上させることができる装置及び方法に関する。

【0002】

【従来の技術】

フィードバック制御においては、制御量の目標値からの偏差が規則的増減を繰り返す発振状態に陥る場合がある。こうした場合、発振状態を直ちに検知して、制御内容をそれに応じたものに変更することが望ましい。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、制御対象に周期的外乱が与えられると、制御量の目標値からの偏差が同様に規則的増減を繰り返し、フィードバック制御に起因する発振状態との区別が困難となる。例えば、船舶の針路制御においては、フィードバック制御に起因する発振状態と、うねり等の規則的に押し寄せる波の影響を受けた状態との区別が困難となる。制御量に現れる規則的増減の振幅が予め設定した閾値を超えるか否かによって、両状態を区別することも考えられるが、予め設定すべき閾値は制御対象や外乱の程度によって大きく異なるため、この方法では制御装置の設計負担が過大となる。

【0004】

本発明は上記課題に鑑みてなされたものであって、その目的は、制御対象や外乱に依らず、周期的外乱の影響を受けた状態であっても、制御に起因する発振状態であっても、それに応じた制御を行うことができる制御装置及び方法を提供することにある。

【0005】

また、他の目的は、制御対象や外乱に依らず、周期的外乱の影響を受けた状態と制御に起因する発振状態とを好適に判別することができる制御状態判定装置及び方法を提供することにある。

【0006】**【課題を解決するための手段】**

上記課題を解決するために、本発明に係る制御装置は、制御量の目標値からの偏差と、制御パラメータと、に基づいて操作量を調整する制御装置において、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量検出手段と、前記周期又は周波数のばらつき量を算出するばらつき量算出手段と、前記ばらつき量に基づいて前記制御パラメータを変更する制御パラメータ変更手段と、を含むことを特徴とする。

【0007】

また、本発明に係る制御方法は、制御量の目標値からの偏差と、制御パラメータと、に基づいて操作量を調整する制御方法において、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量検出ステップと、前記周期又は周波数のばらつき量を算出するばらつき量算出ステップと、前記ばらつき量に基づいて前記制御パラメータを変更する制御パラメータ変更ステップと、を含むことを特徴とする。

【0008】

周期的外乱により影響を受けた場合の制御量の変化と、発振状態の場合における制御量の変化とを比べると、周期的外乱により影響を受けた場合の方が制御量の周期性が低い。本発明では、制御対象の挙動の周期又は周波数を検出し、そのばらつき量に基づいて制御パラメータを変更するので、周期的外乱により影響を

受けた場合や発振状態の場合に、それに応じた制御を行うことができる。

【0009】

本発明の一態様では、前記制御パラメータ変更手段は、前記ばらつき量が所定閾値未満の場合に、制御量の振幅に応じて前記制御パラメータに含まれる比例制御パラメータを減少させる。こうすれば、制御に起因する発振状態を改善することができる。

【0010】

また、本発明の一態様では、前記制御パラメータ変更手段は、前記ばらつき量が所定閾値以上の場合に、前記偏差の大きさに応じて、前記制御パラメータに含まれる比例制御パラメータを増加させる。この態様では、前記ばらつき量が所定閾値以上の場合において、例えばさらに前記偏差が所定値以上の場合のみ比例制御パラメータを増加させたり、前記偏差の大きさに応じた量だけ比例制御パラメータを増加させたりしてよい。こうすれば、外乱の影響を改善することができる。また、この態様では、前記制御パラメータ変更手段は、前記ばらつき量が前記所定閾値以上の場合に、前記制御パラメータに含まれる微分制御パラメータを減少させてもよい。こうすれば、外乱の影響を速やかに改善することができる。

【0011】

また、本発明の一態様では、前記ばらつき量算出手段は、最新の所定回数の前記拳動における周期又は周波数の標準偏差に基づいて前記ばらつき量を算出する。こうすれば、現在の制御状態を好適に制御に反映させることができる。

【0012】

また、本発明の一態様では、前記制御対象により行われる所定種類の拳動の時間範囲を前記制御量に基づいて順次判断する拳動検出手段をさらに含み、前記拳動特徴量検出手段は、前記時間範囲に基づき、前記制御対象により行われる所定種類の拳動の周期又は周波数を検出する。この態様では、前記拳動検出手段は、前記制御量が極値をとるタイミングを前記所定種類の拳動の時間範囲の始期及び終期と判断してもよい。こうすれば、簡易に制御対象の周期的拳動を検出することができる。

【0013】

また、本発明の一態様では、前記制御対象は船舶であり、前記制御量はその針路であり、前記船舶に備えられた舵機を制御する。こうすれば、好適に船舶の制御を行うことができる。

【0014】

また、本発明に係る制御状態判定装置は、制御量の目標値からの偏差に基づいて操作量を調整する制御装置に用いる制御状態判定装置であって、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量検出手段と、前記周期のばらつき量を算出するばらつき量算出手段と、前記ばらつき量に基づいて制御状態を判定する制御状態判定手段と、を含むことを特徴とする。

【0015】

また、本発明の制御状態判定方法は、制御量の目標値からの偏差に基づいて操作量を調整する制御装置に用いる制御状態判定方法であって、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量検出ステップと、前記周期のばらつき量を算出するばらつき量算出ステップと、前記ばらつき量に基づいて制御状態を判定する制御状態判定ステップと、を含むことを特徴とする。

【0016】

周期的外乱により影響を受けた場合の制御量の変化と、発振状態の場合における制御量の変化とを比べると、周期的外乱により影響を受けた場合の方が制御量の周期性が低い。本発明では、制御対象の挙動の周期又は周波数を検出し、そのばらつき量に基づいて制御状態を判定するので、これら2つの場合を区別して、好適に制御状態を判定することができる。

【0017】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施形態について図面に基づき詳細に説明する。

【0018】

図1は、本発明の一実施形態に係る自動操舵制御装置の構成を示す図である。同図に示すように、この自動操舵制御装置10は、船舶（制御対象）に備えられるものであり、針路設定部12、方位センサ14、舵角センサ15、舵機16、

加算器18、24、制御パラメータ決定部20、操舵量決定部22及びデッドバンド処理部26を含んで構成されており、舵機16を自動操作して、船舶の船首方位を制御するようになっている。

【0019】

針路設定部12は、本船舶の進むべき方位 θ_0 （目標値）を出力する。この方位 θ_0 は、方位設定つまみにより手動設定されてもよいし、例えば衛星測位システムを含んで構成される公知の船舶機器により演算生成されてもよい。この方位 θ_0 は、真北を基準とし、そこからのずれ角を右（東）回りに $0^\circ \sim 360^\circ$ の範囲で表したものである。針路設定部12の出力は負符号を与えられて加算器18に供給されている。

【0020】

方位センサ14は、本船舶の舳先が現在向いている方位 θ （制御量）を所定時間毎に出力する。この船首方位 θ も、真北を基準とし、そこからのずれ角を右（東）回りに $0^\circ \sim 360^\circ$ の範囲で表したものであり、加算器18及び制御パラメータ決定部20に供給されている。なお、船首方位 θ は、例えばローパスフィルタを施してから出力してもよい（加算器18の出力に対してローパスフィルタを施してもよい）。

【0021】

舵機16は、本船舶に備えられた舵を例えば油圧ポンプやシリンダ等により駆動する舵機駆動部と、実舵角を指令舵角に一致させる舵機制御部と、を含んで構成された公知の船舶機器である。舵機16には、舵角センサ15が接続されており、該舵角センサ15から現在の舵角、すなわち実舵角 δ_r が出力されるようになっている。実舵角 δ_r は加算器24及びデッドバンド処理部26に供給されている。また、舵機16は、デッドバンド処理部26から指令舵角 $\delta_r + \delta D$ を入力することにより、実舵角を δ_r から $\delta_r + \delta D$ に変化させるようになっている。

【0022】

加算器18は、方位センサ14から出力される船首方位 θ と針路設定部12から出力される基準方位 θ_0 との偏差を生成し、それを操舵量決定部22に供給し

ている。なお、加算器18から出力される偏差 $\theta - \theta_0$ は、 $\pm 180^\circ$ の範囲に正規化される。

【0023】

操舵量決定部22はPID制御（比例制御+積分制御+微分制御）を行う公知の制御手段であって、加算器18及び制御パラメータ決定部20の出力が供給されており、制御パラメータ決定部20から供給される制御パラメータ（比例係数（比例制御パラメータ）KP、積分係数（積分制御パラメータ）KI及び微分係数（微分制御パラメータ）KD）に基づいて、加算器18から供給される方位偏差 $\theta - \theta_0$ から操舵量 δ_{PID} を算出する。この操舵量決定部22はハードウェアのみによって構成されてもよいし、コンピュータと該コンピュータが実行するプログラムによって構成されてもよく、具体的には、図2に示すように、操舵量決定部22は、積分器30、微分器36、係数乗算器32, 34, 38、加算器40を含んで構成されている。そして、加算器18から出力される偏差 $\theta - \theta_0$ に対して、積分器30により積分するとともに、積分結果に対して係数乗算器32により積分係数KIを乗算する。また、並行して係数乗算器34により比例係数KPを乗算する。さらに、並行して微分器36により微分するとともに、微分結果に対して係数乗算器38により微分係数KDを乗算する。加算器40には、それらの演算結果が入力されており、総和を操舵量 δ_{PID} として出力するようになっている。なお、係数乗算器32, 34, 38には、制御パラメータ決定部20から積分係数KI、比例係数KP、微分係数KDがそれぞれ供給され、その値が各係数乗算器32, 34, 38に保持されるようになっている。

【0024】

この操舵量 δ_{PID} は加算器24に供給されている。加算器24には舵角センサ15から出力される実舵角 δ_r も負符号を与えられて供給されており、操舵量 δ_{PID} と実舵角 δ_r との差分が演算されるようになっている。演算結果はデッドバンド処理部26に供給されている。

【0025】

デッドバンド処理部26は、入力値である操舵量 δ_{PID} と実舵角 δ_r との差分の絶対値が所定値DB未満である場合には内部値 δ_D を零とし、それ以上の場

合には入力値をそのまま内部値 δD とする処理を行う。デッドバンド処理部 26 には舵機 16 から実舵角 δr も入力されている。そして、デッドバンド処理部 26 は、この実舵角 δr と内部値 δD の和を出力し、舵機 16 に供給している。こうして、操舵量決定部 22 の出力に対する舵角 $\delta r + \delta D$ の不感帯を設けるものである。このデッドバンド処理部 26 も、ハードウェアのみによって構成されてもよいし、コンピュータと該コンピュータが実行するプログラムによって構成されてもよい。デッドバンド処理部 26 における入力値と内部値との関係は、図 3 に示される通りである。なお、前記所定値 DB の値は制御パラメータ決定部 20 から与えられるようになっている。

【0026】

制御パラメータ決定部 20 は、操舵量決定部 22 において操舵量 δPID を決定するために用いる制御パラメータ（比例係数 KP、積分係数 KI 及び微分係数 KD）を決定する処理を行うものであり、加算器 18 から偏差 $\theta - \theta_0$ が入力されている。制御パラメータ決定部 20 は、このデータに基づいて制御パラメータを決定する。この制御パラメータ決定部 20 も、ハードウェアのみによって構成されてもよいし、コンピュータと該コンピュータが実行するプログラムによって構成されてもよい。

【0027】

具体的には、制御パラメータ決定部 20 は、図 4 に示されるように、挙動検出部 52、挙動特徴量算出部 56 及び制御パラメータ設定部 62 を含んで構成されている。ここで、挙動特徴量算出部 56 は、挙動特徴量記憶部 55 と状態判定基礎データ算出部 57 を含んでいる。また、制御パラメータ設定部 62 は制御状態判定部 63 を含んでいる。すなわち、この自動操舵制御装置 10 は、制御状態判定装置を含んで構成されている。

【0028】

まず、挙動検出部 52 には、加算器 18 から出力される偏差 $\theta - \theta_0$ が入力されており、船舶の所定挙動（偏差 $\theta - \theta_0$ が極大値をとるタイミングから再び極大値をとるタイミングまでの挙動（水平方向の船首搖、ヨーイング））の時間範囲を順次判断する。

【0029】

例えば、挙動検出部52に順次入力される偏差 $\theta - \theta_0$ に基づいて、最新の偏差 $\theta - \theta_0$ から直前の偏差 $\theta - \theta_0$ の差分を順次計算し、その値が正から負に変化するタイミングを制御量である船首方位 θ が極大値をとるタイミングであると判断する。そして、このタイミングを直前の挙動の終了タイミング、且つ次の挙動の開始タイミングと判断する。すなわち、図5に示されるように、加算器18から出力される偏差 $\theta - \theta_0$ は一般には増減を繰り返しており、図中波線で示される、偏差 $\theta - \theta_0$ が極大値をとるタイミング、すなわち船首方位 θ が極大値をとるタイミングを検知し、それをある挙動の開始タイミング、且つ次の挙動の終了タイミングとして挙動特徴量算出部56に供給するようになっている。なお、挙動検出部52は、その他、船首方位 θ が極小値をとるタイミングや、船首方位 θ の二階微分が符号反転するタイミング等に基づいて、挙動の時間範囲の開始タイミングや終了タイミングを決定してもよい。

【0030】

挙動特徴量算出部56には、挙動検出部52から各挙動の開始タイミング及び終了タイミングが順次供給されるとともに、加算器18から偏差 $\theta - \theta_0$ が順次供給されている。挙動特徴量算出部56は記憶手段を備えており、少なくとも1挙動分の偏差 $\theta - \theta_0$ が記憶されるようになっている。そして、各挙動の時間範囲において加算器18から供給された偏差 $\theta - \theta_0$ に基づいて、該挙動の特徴量を算出するようになっている。なお、挙動特徴量算出部56に記憶手段を設けることなく、逐次各種挙動特徴量を算出するようにしてもよい。

【0031】

ここでは、挙動特徴量算出部56は、各挙動の特徴量として、1つの挙動中に取得される偏差 $\theta - \theta_0$ の平均値 θ_c 、1つの挙動中に取得される偏差 $\theta - \theta_0$ の一階微分値 ω の平均値 ω_c 、1つの挙動中に取得される偏差 $\theta - \theta_0$ の最大値と最小値との差 $\Delta\theta$ 、1つの挙動中に取得される偏差 $\theta - \theta_0$ の一階微分 ω の最大値と最小値との差 $\Delta\omega$ 、 $\Delta\theta$ と $\Delta\omega$ の積S、挙動周期T、すなわち挙動の開始タイミングから終了タイミングまでの経過時間を算出するようにしている。図6は、ある挙動に対応する偏差 $\theta - \theta_0$ を、横軸が偏差 $\theta - \theta_0$ であり、縦軸がそ

の一階微分である ω である位相面に表したものであり、拳動特微量算出部 56 は、同図に示される θ_c 、 ω_c 、 $\Delta\theta$ 、 $\Delta\omega$ 及び S を特微量として算出するとともに、さらに拳動周期 T を算出するようにしている。

【0032】

こうして算出される各特微量は拳動特微量記憶部 55 に記憶されている。拳動特微量記憶部 55 は、図 7 に示されるように、最新の所定回数（例えば 5 回）の拳動に対する拳動特微量、特に拳動周期 T、 $\Delta\theta$ と $\Delta\omega$ の積 S、及び θ_c の二乗値を記憶している。拳動判定基礎データ算出部 57 は、この拳動特微量記憶部 55 の記憶内容に基づき、拳動毎に、状態判定基礎データを算出している。状態判定基礎データは、拳動（ヨーイング）面積の平均値 S_AVE と、拳動面積の最大値 S_MAX と、拳動中心偏角の二乗平均 DV_CNT_RMS と、拳動周期の標準偏差 T_SD と、を含んでいる。これらの状態判定基礎データは制御パラメータ設定部 62 に供給される。ここで、拳動面積は、上述した $\Delta\theta$ と $\Delta\omega$ の積 S であり、拳動面積の平均値 S_AVE は、次式（1）に示されるように、拳動特微量記憶部 55 に記憶されている、最新の所定回の拳動における拳動面積 S を平均したものである。

【0033】

【数1】

$$S_{AVE} = \sum S_i / 5 \quad \cdots (1)$$

【0034】

ここで、 Σ は i を 1 から 5 に 1 ずつ変化させた総和である（以下、同様）。次に、拳動面積の最大値 S_MAX は、次式（2）に示されるように、拳動特微量記憶部 55 に記憶されている、最新の所定回の拳動における拳動面積 S のうち最大値である。

【0035】

【数2】

$$S_{MAX} = MAX (S_1, S_2, S_3, S_4, S_5) \quad \cdots (2)$$

【0036】

拳動中心偏角の二乗平均 DV_CNT_RMS は、次式（3）に示されるよう

に、最新の所定回の拳動における偏差 $\theta - \theta_0$ の平均値 θ_c を二乗し、それを平均化して平方根をとったものである。

【0037】

【数3】

$$DV_CNT_RMS$$

【0038】

$$= \text{SQR}T \left\{ \sum \theta_c i^2 / 5 \right\} \quad \cdots (3)$$

【0039】

ここで、SQR Tは平方根を表す。拳動周期の標準偏差 T_SD は、次式 (4) に示されるように、最新の所定回の拳動における拳動周期 T の標準偏差である。なお、拳動の大きさに応じて適宜正規化してもよい。

【0040】

【数4】

$$T_SD = \sum (T_i - T_{ave})^2 / 5 \quad \cdots (4)$$

【0041】

ここで、 $T_{ave} = \sum T_i / 5$ であり、最新の所定回の拳動における拳動周期 T の平均値である。

【0042】

制御パラメータ設定部 62 は、上述のように制御状態判定部 63 を含んでおり、現在の制御状態を判定するとともに、その判定結果に基づいて制御パラメータを決定し、それを操舵量決定部 22 に供給する。具体的には、制御状態判定部 63 は、状態判定基礎データ算出部 57 により算出され、拳動特徴量算出部 56 から供給される状態判定基礎データに基づいて、現在の拳動に対して発振指数、外乱指数及びゲイン不足指数を算出するとともに、それらの指数に基づいて現在の制御状態を判定する。そして、制御パラメータ設定部 62 は、判定結果に応じて制御パラメータを決定し、それを操舵量決定部 22 に供給する。

【0043】

制御状態判定部 63 は、図 8 乃至図 10 に示されるファジィ推論データを記憶しており、これらのデータに基づいて指数を算出する。すなわち、拳動面積 S の

平均値 S_{AVE} を、図8 (b) に示されるメンバーシップ関数に照らし合わせ、その値が大、中、小のいずれに属するかを判断する。また、拳動周期 T の標準偏差 T_{SD} を、図8 (c) に示されるメンバーシップ関数に照らし合わせ、その値が大、中、小のいずれに属するかを判断する。そして、それらの結果を図8 (a) に照らし合わせ、発振指数が大、小、無（無し）のいずれに属するかを判断する。すなわち、制御状態判定部63は、拳動面積 S の平均値 S_{AVE} と拳動周期 T の標準偏差 T_{SD} に基づいて、現拳動の発振指数が大、小、無のいずれであるかを判断する。ここで、発振指数は、現拳動が制御に起因する発振状態である程度を表す。

【0044】

同様に、制御状態判定部63は、拳動面積 S の最大値 S_{MAX} を、図9 (b) に示されるメンバーシップ関数に照らし合わせ、その値が大、中、小のいずれに属するかを判断する。また、拳動周期 T の標準偏差 T_{SD} を、図9 (c) に示されるメンバーシップ関数に照らし合わせ、その値が大、中、小のいずれに属するかを判断する。そして、それらの結果を図9 (a) に照らし合わせ、外乱指数が大、小、無（無し）のいずれに属するかを判断する。すなわち、制御状態判定部63は、拳動面積 S の最大値 S_{MAX} と拳動周期 T の標準偏差 T_{SD} に基づいて、現拳動の外乱指数が大、小、無のいずれであるかを判断する。ここで、外乱指数は、現拳動が外乱の影響を受けた状態である程度を表す。

【0045】

さらに、制御状態判定部63は、拳動中心偏角の二乗平均 DV_{CNT_RM} を、図10 (b) に示されるメンバーシップ関数に照らし合わせ、その値が大、中、小のいずれに属するかを判断する。そして、その結果を図10 (a) に照らし合わせ、ゲイン不足指数が大、無（無し）のいずれに属するかを判断する。すなわち、制御状態判定部63は、拳動中心偏角の二乗平均 DV_{CNT_RM} に基づいて、現拳動のゲイン不足指数が大又は無のいずれであるかを判断する。ここで、ゲイン不足指数は、現拳動がゲイン不足の状態で制御された状態である程度を表す。

【0046】

その後、制御パラメータ設定部62は、制御状態判定部63による判定結果に基づき、制御パラメータを決定する。具体的には、発振指数が大であると判断されれば、蛇行状態（第1操船状態）と判断し、予め用意された制御パラメータ（K P, K I, K D）のうち比例制御パラメータK Pを減少させる。必要に応じて他のパラメータを変化させてもよい。減少量は、固定量としてもよいし、発振の程度に応じて、例えば挙動面積Sの平均値S_AVE等に基づいて都度決定してもよい。

【0047】

また、制御パラメータ設定部62は、第1操船状況でない場合において、ゲイン不足指数が大であり（例えば偏差が大である挙動が連続する等）、外乱指数が大であると判断されれば、嵐状態（第2操船状態）と判断し、予め用意された制御パラメータ（K P, K I, K D）のうち比例制御パラメータK Pを増加させるとともに、微分制御パラメータK Dを減少させる。必要に応じて他のパラメータを変化させてもよい。増加量及び減少量は、それぞれ固定量としてもよいし、嵐状態の程度に応じて、例えば偏差の大きさ（挙動面積Sの最大値S_MAX等）に基づいて都度決定してもよい。

【0048】

さらに、制御パラメータ設定部62は、第1操船状況でもなく、第2操船状況でもない場合において、ゲイン不足指数が大であると判断されれば、偏差状態（第3操船状態）と判断し、予め用意された制御パラメータ（K P, K I, K D）のうち比例制御パラメータK Pを増加させる。必要に応じて他のパラメータを変化させてもよい。その増加量は、固定量としてもよいし、ゲイン不足の程度に応じて、例えば挙動中心偏角の二乗平均DV_CNT_RMS等に基づいて都度決定してもよい。

【0049】

以上のようにして、操船状態に応じて制御パラメータを設定し、安定した操船制御を実現することができる。

【0050】

ここで、本実施形態に係る自動操舵制御装置10の動作についてフロー図に基

づいて説明する。図11は、本実施形態に係る自動操舵制御装置10の動作を示すフロー図である。

【0051】

同図に示すように、この自動操舵制御装置10では、まず予め用意された制御パラメータ（比例係数K_P0、積分係数K_I0及び微分係数K_D0）を操舵量決定部22に供給し、それにより最初の挙動（ヨーイング）の間、舵機16を制御する（S101）。そして、挙動検出部52は、偏差 $\theta - \theta_0$ により挙動の終了タイミングを監視する（S102）。そして、挙動検出部52が挙動の終了タイミングを検知すると、それを挙動特徴量算出部56に通知し、それにより挙動特徴量算出部56が挙動の特徴量（ θ_c , ω_c , $\Delta\theta$, $\Delta\omega$, S, T, θ_{c2} ）を算出する（S103）。

【0052】

こうして、算出される特徴量の一部は挙動特徴量記憶部55に記憶される。次に、状態判定基礎データ算出部57は、挙動特徴量記憶部55の記憶内容に基づいて、各状態判定基礎データ（S_AVE, S_MAX, DV_CNT_RMS, T_SD）を算出する（S104）。こうして算出される状態判定基礎データは制御パラメータ設定部62に供給される。

【0053】

次に、制御パラメータ設定部62に設けられた制御状態判定部63が、状態判定基礎データに基づいて、各状態指数（発振指数、外乱指数、ゲイン不足指数）を取得するとともに（S105）、制御状態（第1操船状態、第2操船状態、第3操船状態又はそれ以外）を判定する（S106）。そして、判定結果に基づいて、制御パラメータ設定部62が制御パラメータを決定する（S107）。その後、S101に戻って、S107で決定される制御パラメータを用いて、次の挙動の間、舵機16を制御する。

【0054】

以上説明した自動操舵制御装置10によれば、目標値である基準方位 θ_0 と制御量である船首方位 θ との偏差が増減を繰り返す場合に、その増減パターンの周期の規則性（ばらつき量）に基づいて制御状態（操船状態）を判断することがで

き、その判断結果に応じて制御パラメータを設定することにより、安定的に操船制御を行うことができる。

【0055】

なお、本発明は上記実施形態に限定されるものではない。例えば、制御量の周期的变化の規則性（ばらつき量）を評価するのは、上記のように周期及びその標準偏差を用いる方法に限定されず、周波数を用いてもよい。また、ここでは船舶の操舵制御及び制御状態判定に本発明を適用する例を示したが、他の移動体にも本発明を同様に適用することができる。また、移動体制御以外にも本発明を同様に適用することができる。さらに、移動体の進行方向のみならず、姿勢制御や速度制御等にも適用することができ、移動体以外であっても、温度や濃度等の物理量の制御に適用することができる。

【0056】

【発明の効果】

本発明によれば、制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数のばらつき量を算出し、それを制御パラメータの変更や制御状態の判定に用いるようにしたので、周期的外乱により影響を受けた状態と発振状態とを区別して、制御や制御状態の判定を好適に行うことができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の実施形態に係る自動操舵制御装置の構成を示す図である

。

【図2】 操舵量決定部の構成を示す図である。

【図3】 デッドバンド処理部の処理内容を説明する図である。

【図4】 制御パラメータ決定部の構成を示す図である。

【図5】 方位差（実方位と目標方位との差）の経時変化を示す図である。

【図6】 挙動あたりの方位差とその一階微分の推移を位相面で示す図である。

【図7】 挙動特微量記憶部の記憶内容を示す図である。

【図8】 発振指数を推論するためのファジィ推論データを示す図である。

【図9】 外乱指数を推論するためのファジィ推論データを示す図である。

【図10】 ゲイン不足指数を推論するためのファジィ推論データを示す図である。

【図11】 本発明の実施形態に係る自動操舵制御装置の動作を示すフロー図である。

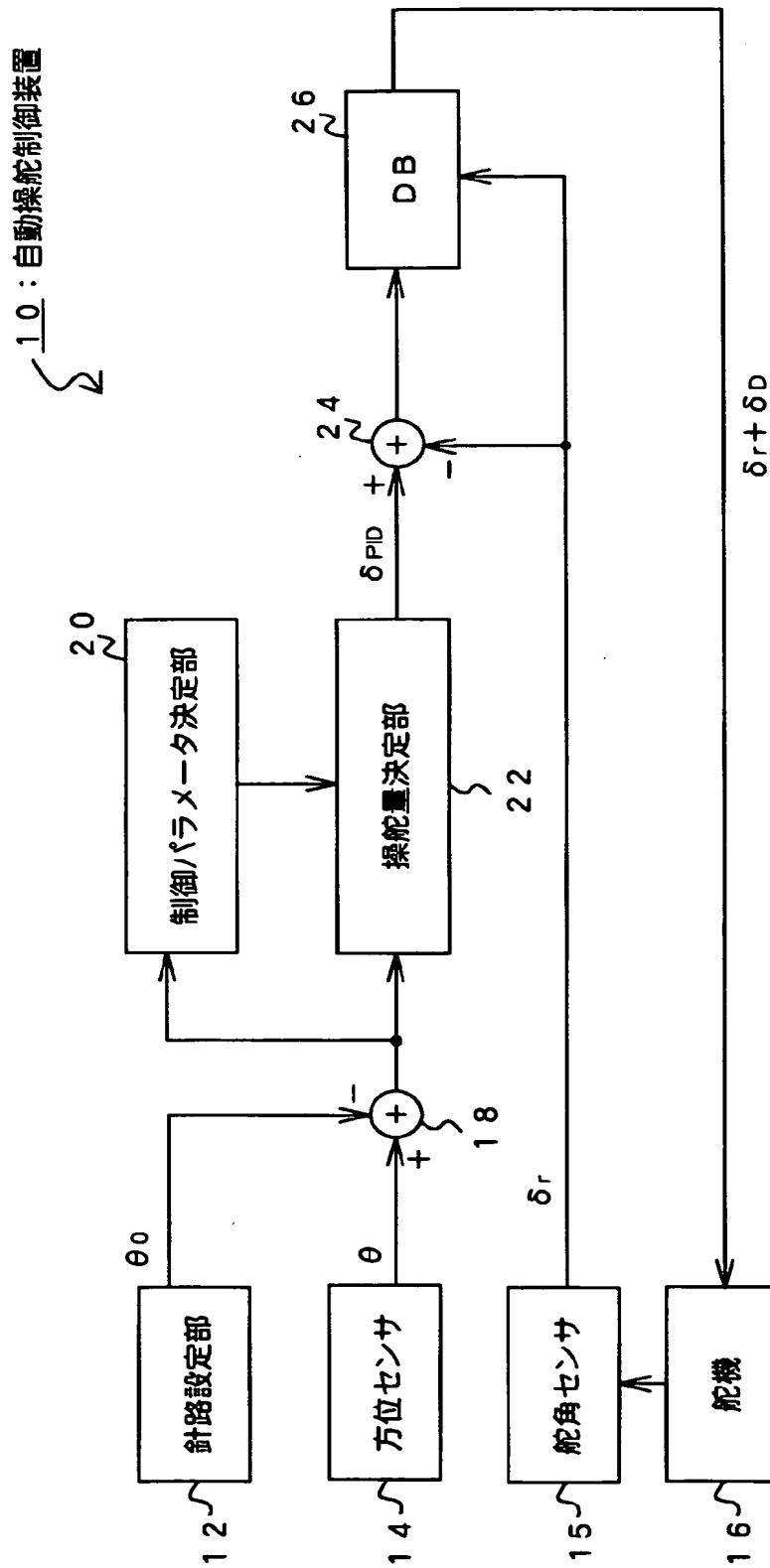
【符号の説明】

10 自動操舵制御装置、12 針路設定部、14 方位センサ、15 舵角センサ、16 舵機、18, 24, 40 加算器、20 制御パラメータ決定部、22 操舵量決定部、26 デッドバンド処理部、30 積分器、32 積分パラメータ乗算部、34 比例パラメータ乗算部、36 微分器、38 微分パラメータ乗算部、52 挙動検出部、55 挙動特微量記憶部、56 挙動特微量算出部、57 状態判定基礎データ算出部、62 制御パラメータ設定部、63 制御状態判定部。

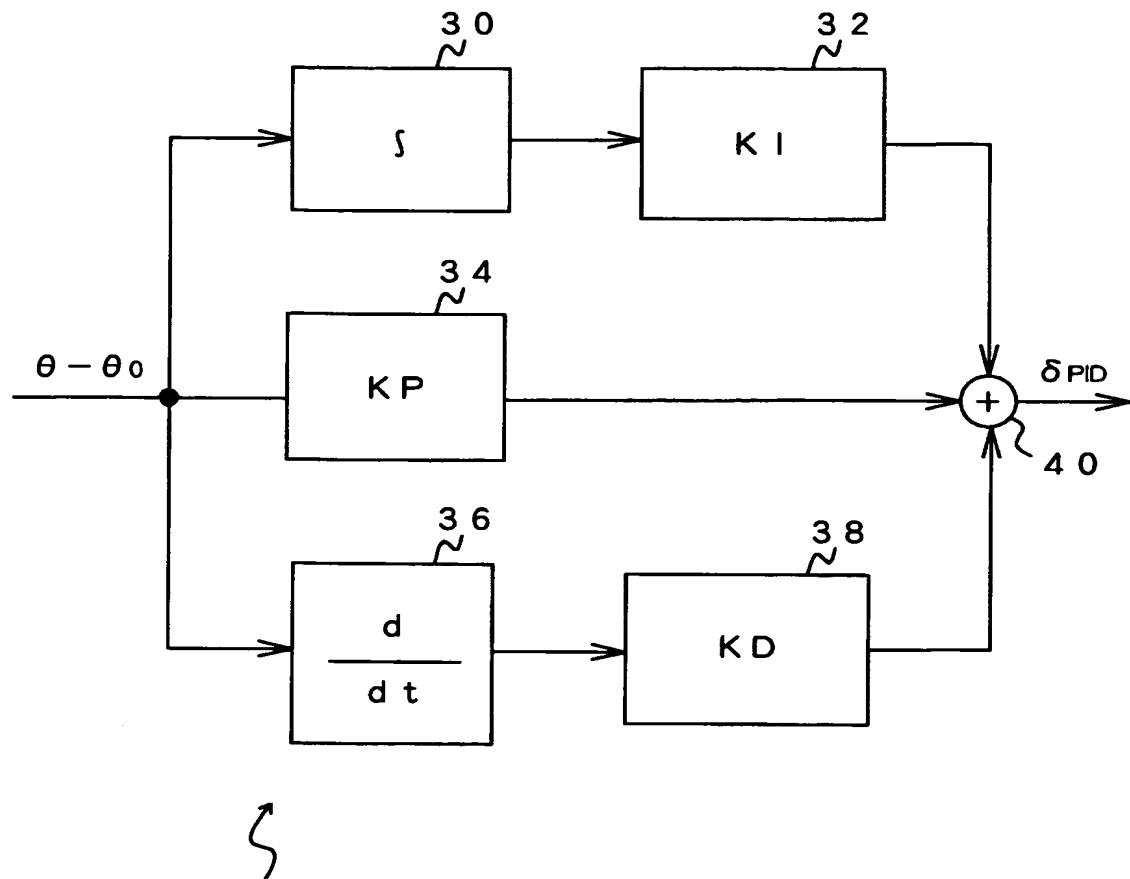
【書類名】

図面

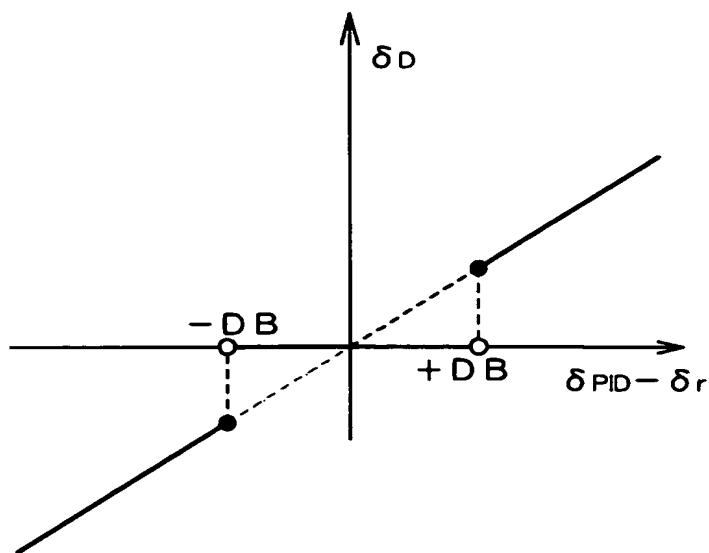
【図 1】



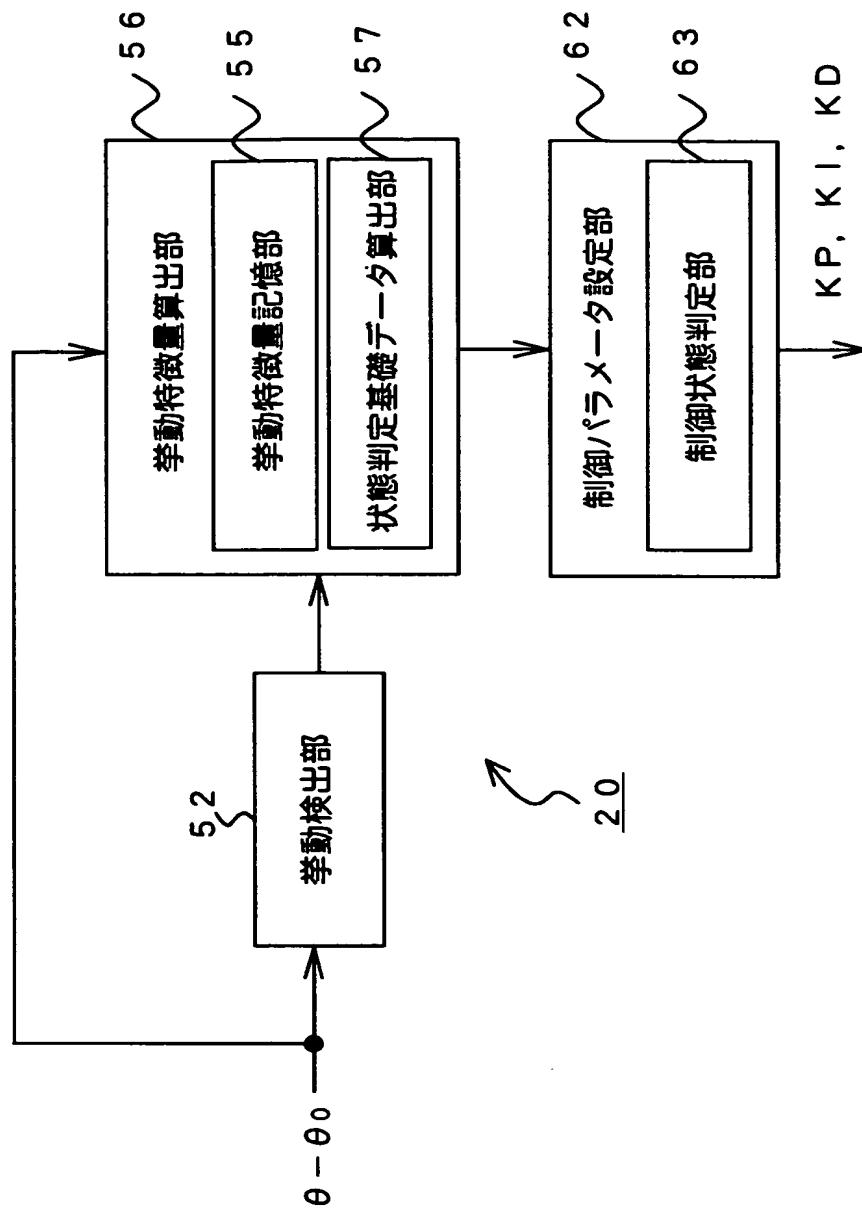
【図2】

2.2 : 操舵量決定部

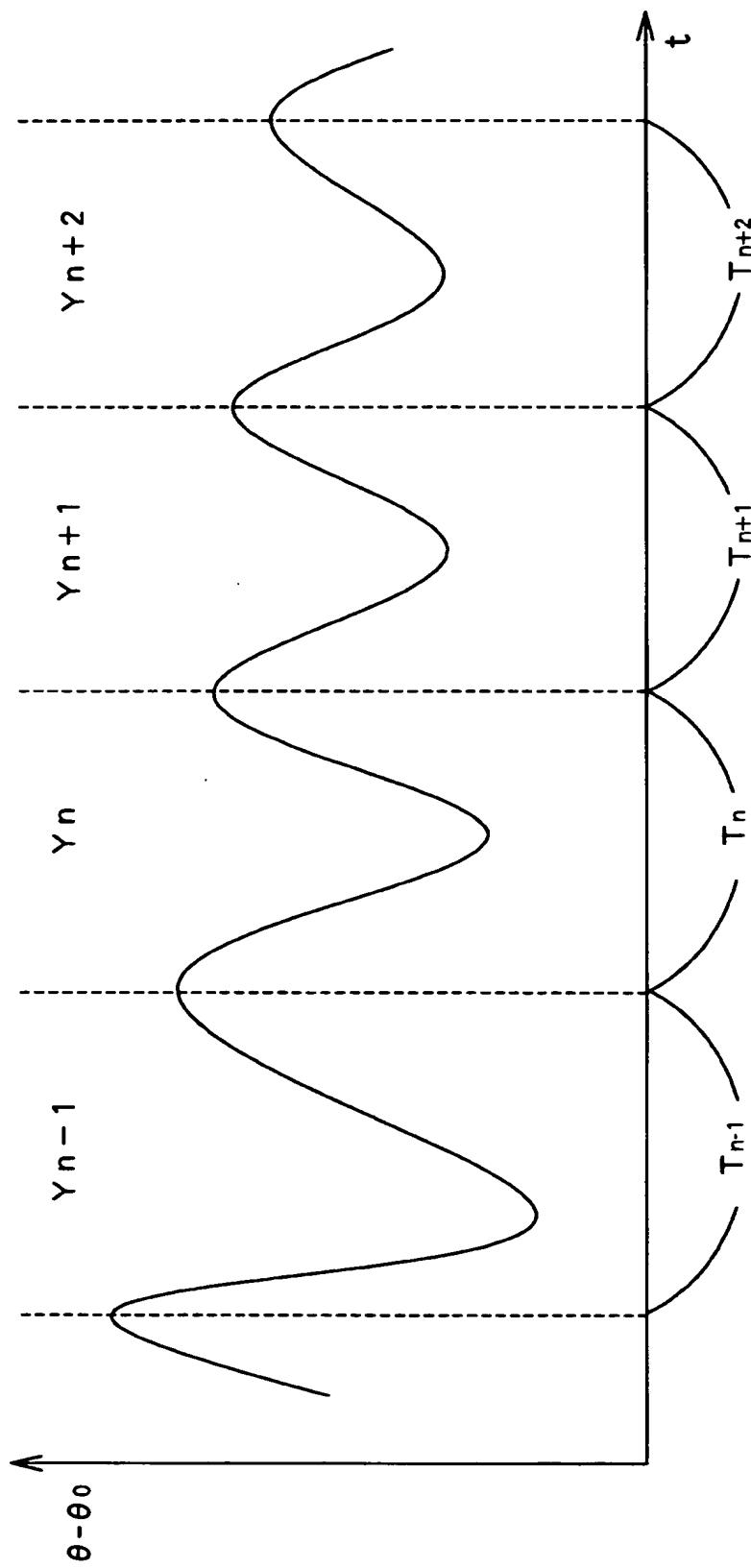
【図3】



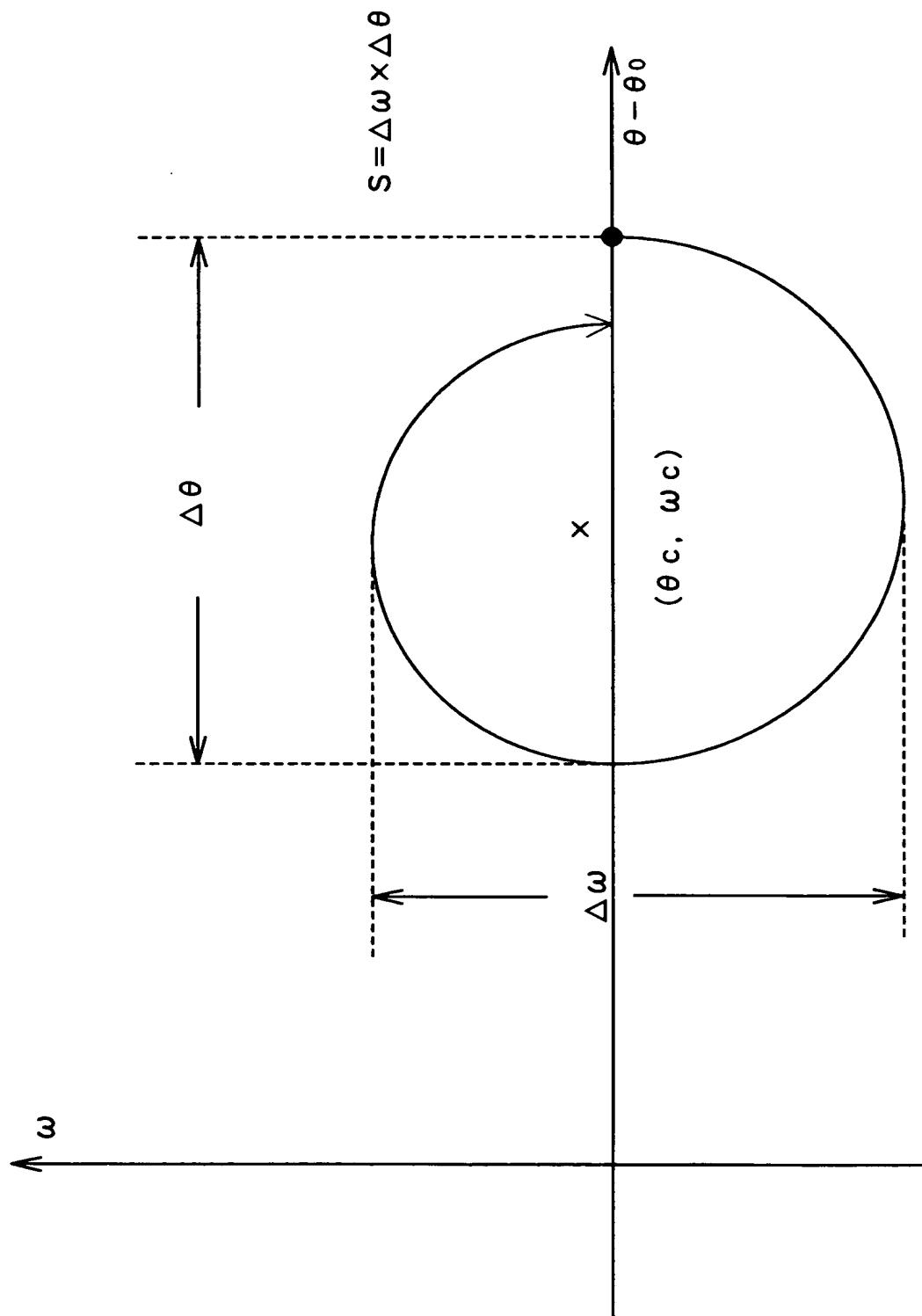
【図 4】



【図5】



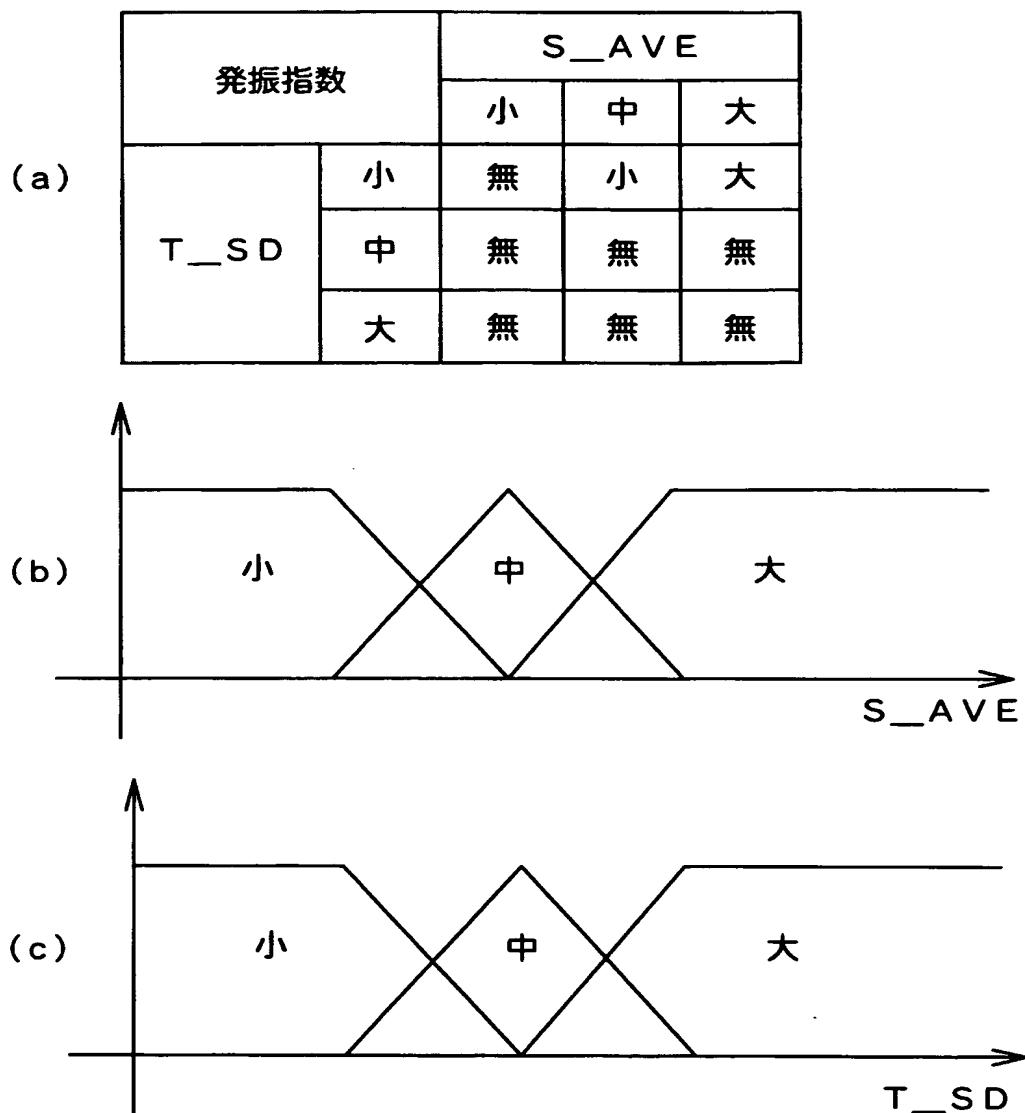
【図6】



【図7】

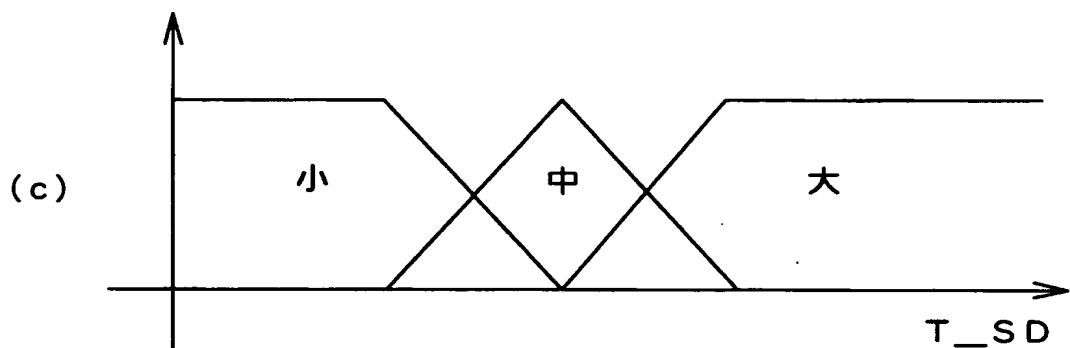
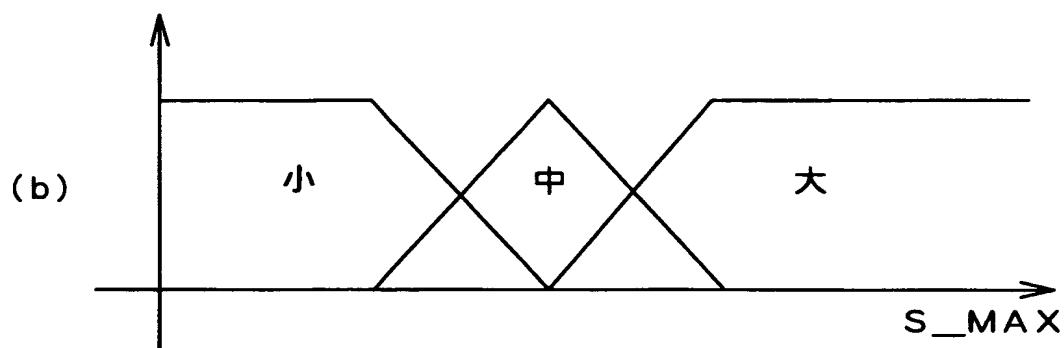
T 1	T 2	T 3	T 4	T 5
S 1	S 2	S 3	S 4	S 5
$\theta_c 1^2$	$\theta_c 2^2$	$\theta_c 3^2$	$\theta_c 4^2$	$\theta_c 5^2$

【図8】



【図9】

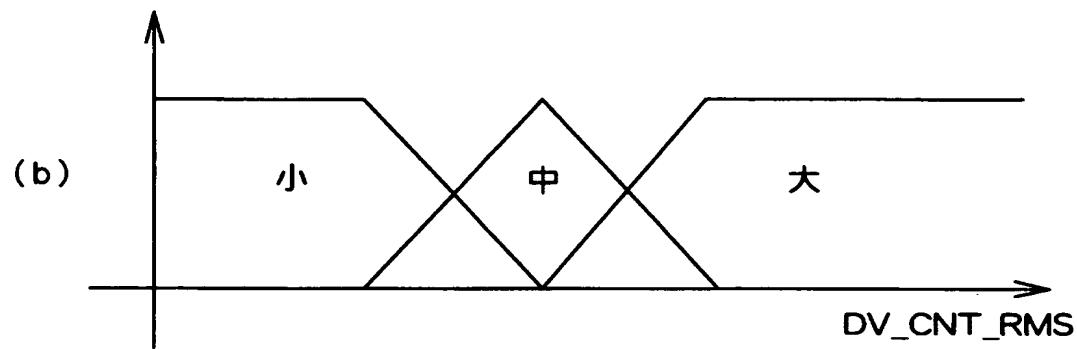
外乱指数		S_MAX		
		小	中	大
T_SD	小	無	無	無
	中	無	無	無
	大	無	小	大



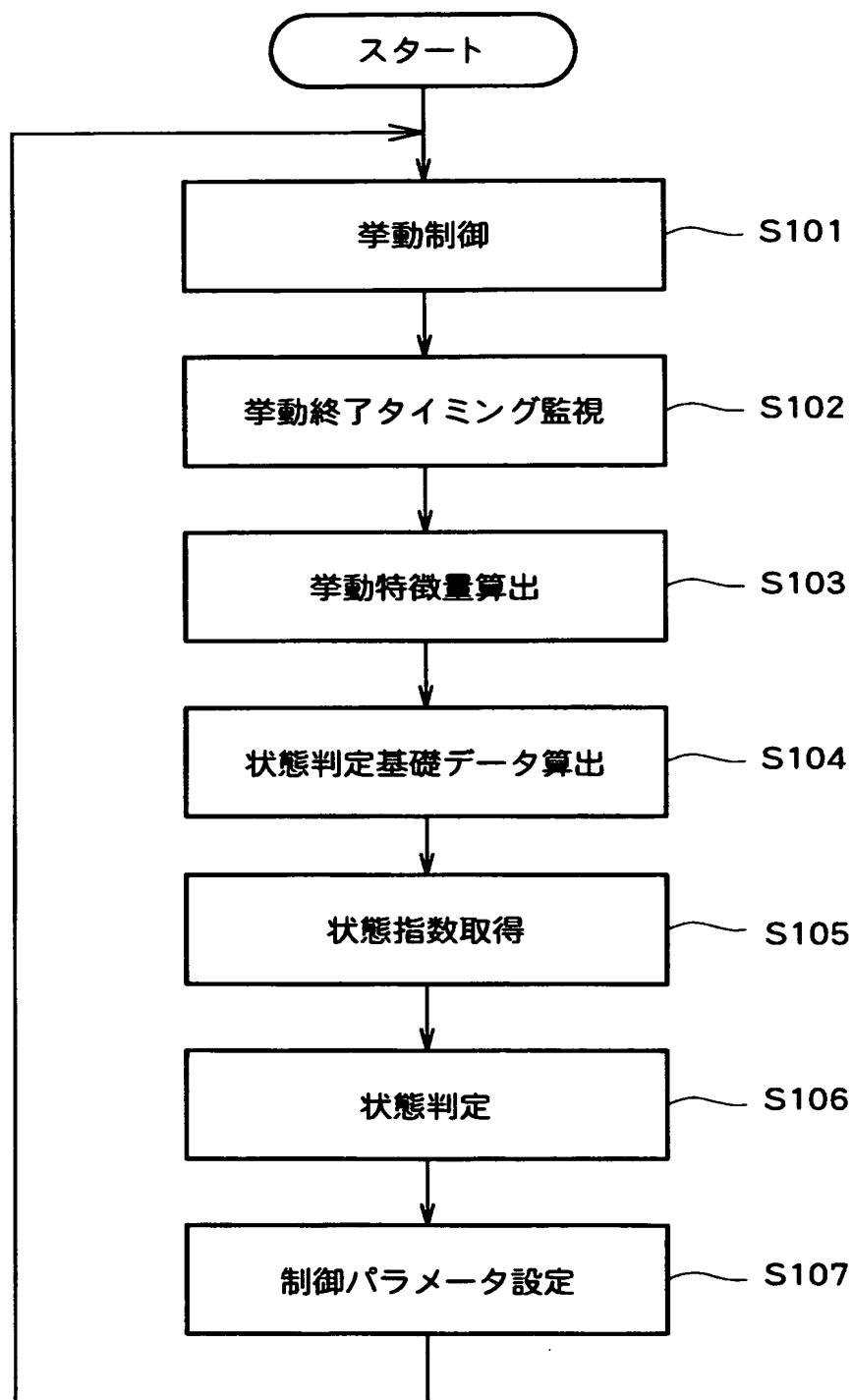
【図10】

(a)

ゲイン不足指数	DV_CNT_RMS		
	小	中	大
	無	無	大



【図11】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 制御対象や外乱に依らず、周期的外乱の影響を受けた状態であっても、制御に起因する発振状態であっても、それに応じた制御を行うことができる制御装置を提供すること。

【解決手段】 制御量の目標値からの偏差と、制御パラメータと、に基づいて操作量を調整する制御装置において、前記制御対象により行われる所定種類の挙動の周期又は周波数を検出する挙動特徴量算出部56と、前記周期又は周波数のばらつき量を算出する状態判定基礎データ算出部57と、前記ばらつき量に基づいて前記制御パラメータを変更する制御パラメータ設定部62と、を含むことを特徴とする。

【選択図】 図4

認定・付加情報

特許出願の番号 特願2003-097320
受付番号 50300538030
書類名 特許願
担当官 第三担当上席 0092
作成日 平成15年 4月 7日

<認定情報・付加情報>

【提出日】 平成15年 3月31日

次頁無

【書類名】 手続補正書
【整理番号】 502-0002
【提出日】 平成15年 4月25日
【あて先】 特許庁長官殿
【事件の表示】
【出願番号】 特願2003- 97320
【補正をする者】
【識別番号】 591091696
【氏名又は名称】 財団法人ファジィシステム研究所
【代理人】
【識別番号】 110000154
【氏名又は名称】 特許業務法人はるか国際特許事務所
【代表者】 金山 敏彦
【電話番号】 03-5367-2790

【手続補正 1】**【補正対象書類名】** 特許願**【補正対象項目名】** 発明者**【補正方法】** 変更**【補正の内容】****【発明者】****【住所又は居所】** 福岡県飯塚市大字川津字君ヶ坂 680番地41 財団法人ファジィシステム研究所内**【氏名】** 山川 烈**【発明者】****【住所又は居所】** 兵庫県西宮市芦原町 9番52号 古野電気株式会社内**【氏名】** 前野 仁**【発明者】****【住所又は居所】** 福岡県飯塚市大字川津字君ヶ坂 680番地41 財団法人ファジィシステム研究所内**【氏名】** 内野 英治**【発明者】****【住所又は居所】** 福岡県飯塚市大字川津字君ヶ坂 680番地41 財団法人ファジィシステム研究所内**【氏名】** 森田 博彦**【その他】** 変更（追加）の理由は、提出願書において発明者として「山川 烈 前野 仁 内野 英治 森田 博彦」の4名を記載すべき所、「内野 英治」の1名を欠落させてしまったためです。**【プルーフの要否】** 要

特願 2003-097320

出願人履歴情報

識別番号 [591091696]

1. 変更年月日 1993年 8月 5日

[変更理由] 住所変更

住 所 福岡県飯塚市大字川津字君ヶ坂 680 番地 41

氏 名 財団法人ファジィシステム研究所